



目的

- レベル4自動運転移動サービスの社会実装に向けて、
- ・路車協調システムの国内共通仕様の提案(CCAM* 検討チーム)
 - ・将来の自動運転サービス開発の動向予測(動向調査チーム)

を実施しています。 *CCAM: Cooperative, Connected and Automated Mobility, コネクテッド協調型自動運転

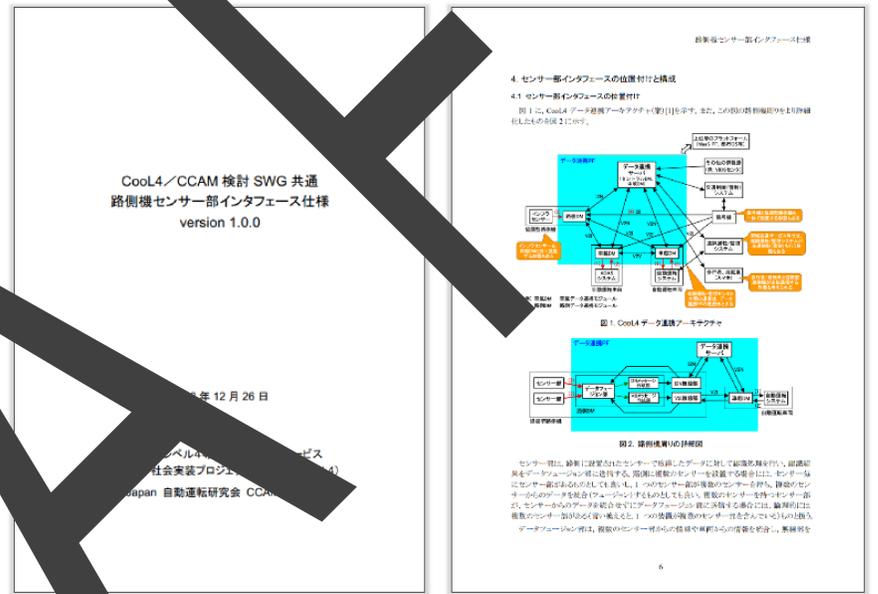


活動概要

上記の結果を積極的に発信・活用し、新たな展開を目指していきます。自動車の利用だけでなく、様々な業種の企業が会員であるITS Japan の特性を生かし、主に路車協調型の自動運転システムの実用化に繋がる活動を継続し、日本の道路交通の安全・安心の向上に貢献していきます。

路車協調システムの国内共通仕様提案

CCAM検討チームでは、RoAD to the L4プロジェクトのテーマ4「混在空間でインフラ協調を活用したレベル4自動運転サービスの実現に向けた取り組み」(愛称: Cool4)と連携し、自動運転の路車協調システムの国内共通仕様の検討を行い、「Cool4/CCAM検討チーム共通路側機センサー部インタフェース仕様書Version 1.0.0」として発行しました。また、その成果はITS情報通信システム推進会議(ITS Forum)のRC-019「一般道向け安全運転支援・自動運転支援システム実験用通信メッセージガイドライン 1.0版」にも織り込まれました。今後は共通仕様の提案から社会実装につながるよう活動範囲を広げていきます。



Cool4/CCAM検討チーム共通 路側機センサー部インタフェース仕様書

調査結果を発信・活用し新たな展開へ

動向調査チームでは、国内外の自動運転に関する技術・法制度・社会受容性の公開情報に基づく動向調査と実証実験の調査から、自動運転開発状況のベンチマークとレベル4自動運転移動サービスの実用化の課題整理を実施しています。これらの調査結果を積極的に発信・活用し、新たな展開を目指しています。具体的には毎年3月に開催される日本ITS推進フォーラムにて広く発信するとともに、ITS官民連携会議や個別の場を通して、関係府省庁・国会議員へのレポートも行っていきます。



国内の自動運転実証実験 全体俯瞰

- ① 技術的課題:
 - 高精度なAI・センサ・判断ロジックの進化
 - 低コストな国産車両の開発
- ② インフラ整備:
 - 高精度3D地図、V2X、路側機の整備・普及
 - V2X、路側機の基準化・標準化
- ③ 社会受容性:
 - レベル2、レベル4の通年運行の拡大
 - 市民の自動運転への理解
- ④ 社会実装・普及:
 - (自治体等における) 普及への推進体制
 - 持続可能なビジネスモデル構築(含 地方における公的サービス)



国内の協調型自動運転の課題